



(43) 国際公開日
2005 年 1 月 6 日 (06.01.2005)

PCT

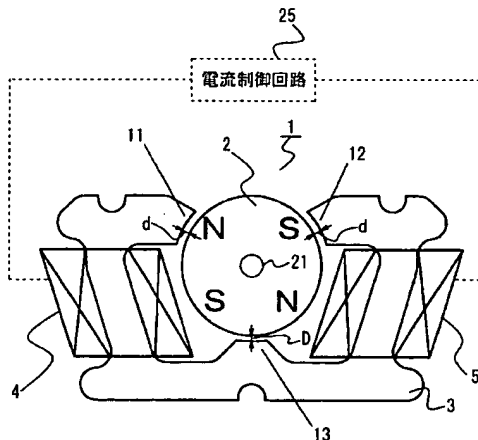
(10) 国際公開番号
WO 2005/002030 A1

- | | | | |
|-----------------------------|--|-----------------------------------|---|
| (51) 国際特許分類: | H02K 37/14 | (72) 発明者; および | |
| (21) 国際出願番号: | PCT/JP2004/009100 | (75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): | 川本尚志 (KAWAMOTO, Hisashi) [JP/JP]; 〒2758558 千葉県習志野市茜浜一丁目1番1号 セイコープレジジョン株式会社内 Chiba (JP). 大石誠一 (OISHI, Seichi) [JP/JP]; 〒2758558 千葉県習志野市茜浜一丁目1番1号 セイコープレジジョン株式会社内 Chiba (JP). |
| (22) 国際出願日: | 2004 年 6 月 28 日 (28.06.2004) | (74) 代理人: | 片山修平 (KATAYAMA, Shuhei); 〒1040031 東京都中央区京橋 1-6-1 三井住友海上テコビル Tokyo (JP). |
| (25) 国際出願の言語: | 日本語 | (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): | AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, |
| (26) 国際公開の言語: | 日本語 | | |
| (30) 優先権データ: | | | |
| 特願2003-188980 | 2003 年 6 月 30 日 (30.06.2003) | JP | |
| (71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): | セイコープレジジョン株式会社 (SEIKO PRECISION INC.) [JP/JP]; 〒2758558 千葉県習志野市茜浜一丁目1番1号 Chiba (JP). | | |

〔統葉有〕

(54) Title: STEP MOTOR

(54) 発明の名称: ステップモータ



25...CURRENT CONTROLLING CIRCUIT

(57) Abstract: A step motor is disclosed which comprises a rotor having four magnetic poles, a first magnetic pole which is excited by a first coil, a second magnetic pole which is excited by a second coil, and a third magnetic pole which is excited by the first and second coils. In this step motor, the gap between the third magnetic pole and the rotor is formed smaller than the gap between the first or second magnetic pole and the rotor. Consequently, there is increased the effect of the magnetic field of the third magnetic pole on the rotor. As a result, the effects of the magnetic fields of the first and second magnetic poles on the rotor which tend to be strong can be relatively weakened, thereby reducing the torque of the rotor at the start of rotation.

(57) 要約: 4磁極を有するロータと、第1のコイルにより励磁される第1磁極と、第2のコイルにより励磁される第2磁極と、前記第1及び第2のコイルにより励磁される第3磁極とを含み、前記第3磁極と前記ロータとのギャップを、前記第1磁極及び前記第2磁極と前記ロータとのギャップより小さく形成したステップモータである。本ステップモータは、4

〔統葉有〕

WO 2005/002030 A1



ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告書

- (84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE,

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

磁極を有するロータに対して第3磁極からの磁界の影響を強めることができる。よって、ロータへの影響が強くなる傾向がある第1磁極及び前記第2磁極からの磁界を相対的に弱めることができるので、ロータの回転開始時におけるトルクを小さくできる。